

ОТЗЫВ

на автореферат диссертации Бордюгова Дениса Владимировича на тему «Управление движением опорных элементов мобильных роботов с изменяемой внутренней конфигурацией», представленную на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.5.4. Роботы, мехатроника и робототехнические системы (технические науки).

Исследование, представленное в автореферате диссертации Бордюгова Дениса Владимировича, посвящено разработке методов управления движителями мобильных роботов, в качестве которых выступают опоры, расположенные на корпусе робота и дискретно взаимодействующие с поверхностью. Тематика диссертации актуальна, так как мобильные роботы могут быть использованы для перемещения по специальным поверхностям и под водой, преодоления пересеченной местности и т. д.

Поставленные автором в диссертации четыре задачи выполнены и позволили достигнуть заявленную цель. Научная новизна диссертационной работы не вызывает сомнения и заключается в разработке и обосновании временной последовательности смены взаимодействующих с поверхностью опорных элементов мобильного робота при стационарном движении внутренних тел и заданном программном перемещении робота.

Достоверность и обоснованность полученных результатов обеспечиваются согласованностью с ранее опубликованными результатами научных работ других авторов и отсутствием противоречий, а также подтверждаются результатами натурных экспериментов. Работа прошла широкую апробацию на различных уровнях.

Личный вклад автора, судя по публикациям, не вызывает сомнения.

По автореферату имеются следующие замечания:

1. В автореферате в явном виде не отражена информация о направлениях практического использования данного вида роботов.

2. Затруднено восприятие некоторых расчетных схем и формул, в связи с обозначением разных физических величин, используемых в автореферате, одними и теми же буквенными обозначениями. Например, в автореферате буква « m » используется для обозначений массы груза (стр. 8, описание расчетной схемы на рис. 2) и расстояния от силы, действующей со стороны препятствия до направляющей (стр. 13, рис. 6), а m_2 используется без описания (стр. 9, формулы 2-4).

Указанные замечания не носят принципиального характера.

В целом, автореферат демонстрирует высокий уровень теоретической и методологической проработки, а также актуальность предложенных

решений. Диссертационная работа Бордюгова Дениса Владимировича соответствует требованиям п. 9-14 «Положения о присуждении ученых степеней» (утвержденного постановлением Правительства РФ от 24.09.2013 № 842), предъявляемых к диссертациям на соискание ученой степени кандидата наук, а ее автор заслуживает присуждения ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.5.4. Роботы, мехатроника и робототехнические системы (технические науки).

Доктор технических наук, специальность
2.5.4. Роботы, мехатроника и
робототехнические системы), доцент,
заведующий кафедрой «Механика»
ФГБОУ ВО Волгоградский ГАУ

 Наталья Сергеевна
Воробьева

Кандидат технических наук, специальность
4.3.1. Технологии, машины и оборудование
для агропромышленного комплекса,
доцент кафедры «Механика»
ФГБОУ ВО Волгоградский ГАУ

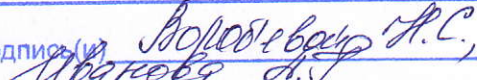
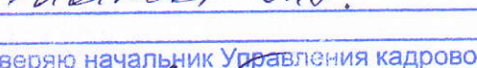
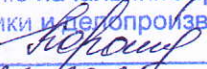
Алексей Геннадьевич
 Иванов

Полное название организации: Федеральное государственное
бюджетное образовательное учреждение высшего образования
«Волгоградский государственный аграрный университет».

Адрес: 400002, г. Волгоград, пр. Университетский, д. 26.

Телефон/факс: 8(8442) 41-18-49

E-mail: vgsxa@mail.ru

Подпись (и)	 
Заверяю начальник Управления кадровой политики и делопроизводства	 Е.Ю. Коротич 16.12.2025г.



« 02 » ЛИСТОВ	Вх.№ 0,5-65-276 « 19 » 12 2025 г. ВолгГТУ
------------------	---

С отзывом ознакомлен
19.12.2025г. 